

This Page Is Inserted by IFW Operations
and is not a part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

**As rescanning documents *will not* correct images,
please do not report the images to the
Image Problems Mailbox.**

COPY OF PAPERS
ORIGINALLY FILED

2612
Docket No. 1232-4813

IN THE UNITED STATES PATENT AND TRADEMARK OFFICE

Applicant(s): Shinya HIRAI

Serial No.: 10/067,056

Filed: February 4, 2002



Group Art Unit: 2612

Examiner:

For: SIGNAL PROCESSING APPARATUS, SIGNAL PROCESSING METHOD OF THE APPARATUS, OPERATION PROCESS PROGRAM OF THE METHOD, AND STORAGE MEDIUM STORING THE PROGRAM

CERTIFICATE OF MAILING (37 C.F.R. §1.8(a))

Commissioner for Patents
Washington, DC 20231

Sir:

I hereby certify that the attached:

1. Claim to Priority Convention
2. Certified copy of priority document
3. Return Receipt Postcard

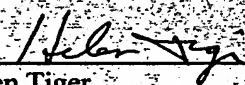
along with any paper(s) referred to as being attached or enclosed and this Certificate of Mailing are being deposited with the United States Postal Service on date shown below with sufficient postage as first-class mail in an envelope addressed to the: Commissioner for Patents, Washington, DC 20231

RECEIVED
MAY 02 2002
Technology Center 2600

Respectfully submitted,
MORGAN & FINNEGAN, L.L.P.

Dated: April 16, 2002

By:


Helen Tiger

Correspondence Address:

MORGAN & FINNEGAN, L.L.P.
345 Park Avenue
New York, NY 10154-0053
(212) 758-4800 Telephone
(212) 751-6849 Facsimile



COPY OF PAPERS
ORIGINALLY FILED

27123

PATENT TRADEMARK OFFICE

Docket No. 1232-4813

IN THE UNITED STATES PATENT AND TRADEMARK OFFICE

Applicant(s): Shinya HIRAI

Serial No.: 10/067,056

Filed: February 4, 2002

For: SIGNAL PROCESSING APPARATUS, SIGNAL PROCESSING METHOD OF THE
APPARATUS, OPERATION PROCESS PROGRAM OF THE METHOD, AND
STORAGE MEDIUM STORING THE PROGRAM

Group Art Unit: 2612

Examiner:

CLAIM TO CONVENTION PRIORITY

Commissioner for Patents
Washington, D.C. 20231

Sir:

In the matter of the above-identified application and under the provisions of 35 U.S.C.
§119 and 37 C.F.R. §1.55, applicant(s) claim(s) the benefit of the following prior
application(s):

Application(s) filed in: Japan
In the name of: Canon Kabushiki Kaisha
Serial No(s): 2001-029647
Filing Date(s): February 6, 2001

- ☒ Pursuant to the Claim to Priority, applicant(s) submit(s) a duly certified copy
of said foreign application.
- ☐ A duly certified copy of said foreign application is in the file of application
Serial No. _____, filed _____.

Respectfully submitted,
MORGAN & FINNEGAN, L.L.P.

Dated: April 18, 2002

By:

Joseph A. Calvaruso
Joseph A. Calvaruso
Registration No. 28,287

Correspondence Address:

MORGAN & FINNEGAN, L.L.P.
345 Park Avenue
New York, NY 10154-0053
(212) 758-4800 Telephone
(212) 751-6849 Facsimile

RECEIVED
MAY 02 2002
Technology Center 2600



COPY OF PAPERS
ORIGINALLY FILED

(translation of the front page of the priority document of
Japanese Patent Application No. 2001-029647)

JAPAN PATENT OFFICE

RECEIVED
MAY 02 2002
Technology Center 2600

This is to certify that the annexed is a true copy of the
following application as filed with this Office.

Date of Application: February 6, 2001

Application Number : Patent Application 2001-029647

[ST.10/C] : [JP 2001-029647]

Applicant(s) : Canon Kabushiki Kaisha

March 1, 2002

Commissioner,

Japan Patent Office

Kouzo OIKAWA

Certification Number 2002-3012100

Technology Center 2600



本 国 特 許 庁
JAPAN PATENT OFFICE

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office

出願年月日
Date of Application:

2001年 2月 6日

出願番号
Application Number:

特願 2001-029647

[ST.10/C]:

[JP 2001-029647]

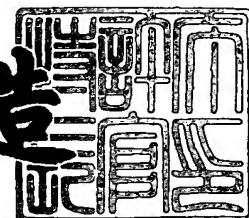
出 願 人
Applicant(s):

キヤノン株式会社

2002年 3月 1日

特許庁長官
Commissioner,
Japan Patent Office

造耕川及



出証番号 出証特 2002-3012100

【書類名】 特許願

【整理番号】 4391012

【提出日】 平成13年 2月 6日

【あて先】 特許庁長官 及川 耕造 殿

【国際特許分類】 H04N 9/07

【発明の名称】 信号処理装置およびその信号処理方法およびその動作処理プログラムおよびそのプログラムを記憶した記憶媒体

【請求項の数】 37

【発明者】

 【住所又は居所】 東京都大田区下丸子3丁目30番2号キャノン株式会社
 内

 【氏名】 平井 信也

【特許出願人】

 【識別番号】 000001007

 【住所又は居所】 東京都大田区下丸子3丁目30番2号

 【氏名又は名称】 キャノン株式会社

 【代表者】 御手洗 富士夫

 【電話番号】 03-3758-2111

【代理人】

 【識別番号】 100090538

 【住所又は居所】 東京都大田区下丸子3丁目30番2号キャノン株式会社
 内

 【弁理士】

 【氏名又は名称】 西山 恵三

 【電話番号】 03-3758-2111

【選任した代理人】

 【識別番号】 100096965

 【住所又は居所】 東京都大田区下丸子3丁目30番2号キャノン株式会
 社内

【弁理士】

【氏名又は名称】 内尾 裕一

【電話番号】 03-3758-2111

【手数料の表示】

【予納台帳番号】 011224

【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【包括委任状番号】 9908388

【プルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 信号処理装置およびその信号処理方法およびその動作処理プログラムおよびそのプログラムを記憶した記憶媒体

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 撮像素子から出力される色信号を補間する信号処理装置において、

補間対象の画素位置に対して、第 1，第 2 の方向の画素データに基づいて補間処理する第 1 の補間手段と、

補間対象の画素位置に対して、前記第 1 の方向の画素データに基づいて補間処理する第 2 の補間手段と、

補間対象の画素位置に対して、前記第 2 の方向の画素データに基づいて補間処理する第 3 の補間手段と、

補間対象の画素位置の信号に対する前記第 1，第 2 の方向の相関を判別する判別手段と、

前記判別手段の判別結果に基づいて、前記第 2，第 3 の補間手段のうちいずれかの出力に基づく補間データを選択する選択手段と、

前記第 1 の補間手段の出力に基づく補間データと前記選択手段によって出力される補間データとに基づいて、補間信号を出力する出力手段とを有することを特徴とする信号処理装置。

【請求項 2】 請求項 1 において、前記出力手段は、前記判別手段の判別結果に基づいて、前記第 1 の補間手段の出力に基づく補間データと前記選択手段によって出力される補間データとの重み付けを行うことによって補間信号を出力することを特徴とする信号処理装置。

【請求項 3】 請求項 2 において、前記出力手段は、前記判別手段によって前記第 1，第 2 の方向の相関が等しくなると判別されるにしたがって、前記選択手段によって出力される補間データより前記第 1 の補間手段の出力に基づく補間データに重みがおかれるように重み付けを行うことによって補間信号を生成することを特徴とする信号処理装置。

【請求項 4】 請求項 1 において、前記第 2 の補間手段は、前記第 1 の補間

手段において補間処理されるときより広い範囲の前記第1の方向の画素データに基づいて補間処理を行うことを特徴とする信号処理装置。

【請求項5】 請求項1において、前記第3の補間手段は、前記第1の補間手段において補間処理されるときより広い範囲の前記第2の方向の画素データに基づいて補間処理を行うことを特徴とする信号処理装置。

【請求項6】 請求項1において、前記選択手段は、前記第2の補間手段より出力される補間データと前記第1の補間手段より出力される補間データとの差分、あるいは前記第3の補間手段より出力される信号と前記第1の補間手段より出力される補間データ信号との差分のいずれかを選択することを特徴とする信号処理装置。

【請求項7】 請求項6において、前記選択手段は、前記判別手段によって補間対象の画素位置が前記第1の方向より前記第2の方向に相関が高いと判断された場合、前記第2の補間手段より出力される補間データと前記第2の補間手段より出力される補間データとの差分を選択することを特徴とする信号処理装置。

【請求項8】 請求項6において、前記選択手段は、前記判別手段によって補間対象の画素位置が前記第2の方向より前記第1の方向に相関が高いと判断された場合、前記第3の補間手段より出力される補間データと前記第1の補間手段より出力される補間データとの差分を選択することを特徴とする信号処理装置。

【請求項9】 請求項1において、さらに、前記判別手段の判別結果に応じて、前記出力手段によって出力された補間信号を強調する強調手段を有することを特徴とする信号処理装置。

【請求項10】 請求項9において、前記強調手段は、さらに前記第1、第2の方向のうちいずれか一方の方向を強調することを特徴とする信号処理装置。

【請求項11】 請求項1において、前記第2、第3の補間手段は、HPF (High Pass Filter) であることを特徴とする信号処理装置。

【請求項12】 請求項1において、前記撮像素子はベイヤー配列の色フィルタを有することを特徴とする信号処理装置。

【請求項13】 請求項1において、前記撮像素子は、画素配列がオフセットされていることを特徴とする信号処理装置。

【請求項 1 4】 撮像素子から出力される色信号を補間する信号処理方法であって、

補間対象の画素位置に対して、第 1，第 2 の方向の画素データに基づいて補間処理する第 1 の補間ステップと、

補間対象の画素位置に対して、前記第 1 の方向の画素データに基づいて補間処理する第 2 の補間ステップと、

補間対象の画素位置に対して、前記第 2 の方向の画素データに基づいて補間処理する第 3 の補間ステップと、

補間対象の画素位置の信号に対する前記第 1，第 2 の方向の相関を判別し、その判別結果に基づいて、前記第 2，第 3 の補間ステップのうちいずれかの出力に基づく補間データを選択する選択ステップと、

前記第 1 の補間手段の出力に基づく補間データと前記選択手段によって出力される補間データとに基づいて、補間信号を出力する出力ステップとを有することを特徴とする信号処理方法。

【請求項 1 5】 請求項 1 4 において、前記出力ステップは、補間対象の画素位置の信号に対する前記第 1，第 2 の方向の相関の判別結果に基づいて、前記第 1 の補間ステップの出力に基づく補間データと前記選択ステップによって出力される補間データとの重み付けを行うことによって補間信号を出力することを特徴とする信号処理方法。

【請求項 1 6】 請求項 1 5 において、前記出力ステップは、補間対象の画素位置の信号に対する前記第 1，第 2 の方向の相関が等しくなると判別されるにしたがって、前記選択ステップによって出力される補間データより前記第 1 の補間ステップの出力に基づく補間データに重みがおかれるように重み付けを行うことによって補間信号を生成することを特徴とする信号処理方法。

【請求項 1 7】 請求項 1 4 において、前記第 2 の補間ステップは、前記第 1 の補間ステップにおいて補間処理されるときより広い範囲の前記第 1 の方向の画素データに基づいて補間処理を行うことを特徴とする信号処理方法。

【請求項 1 8】 請求項 1 4 において、前記第 3 の補間ステップは、前記第 1 の補間ステップにおいて補間処理されるときより広い範囲の前記第 1 の方向の

画素データに基づいて補間処理を行うことを特徴とする信号処理方法。

【請求項 1 9】 請求項 1 4 において、さらに、補間対象の画素位置の信号に対する前記第 1，第 2 の方向との相関の判別結果に応じて、前記出力ステップによって出力された補間信号を強調する強調ステップを有することを特徴とする信号処理方法。

【請求項 2 0】 請求項 1 9 において、前記強調ステップは、前記第 1，第 2 の方向のうちいずれか一方の方向を強調することを特徴とする信号処理方法。

【請求項 2 1】 請求項 1 4 において、前記第 2，第 3 の補間ステップは、HPF (High Pass Filter) を用いて補間処理することを特徴とする信号処理方法。

【請求項 2 2】 撮像素子から出力される色信号を補間する動作処理プログラムを記憶した記憶媒体であって、

補間対象の画素位置に対して、第 1，第 2 の方向の画素データに基づいて補間処理する第 1 の補間ステップと、

補間対象の画素位置に対して、前記第 1 の方向の画素データに基づいて補間処理する第 2 の補間ステップと、

補間対象の画素位置に対して、前記第 2 の方向の画素データに基づいて補間処理する第 3 の補間ステップと、

補間対象の画素位置の信号に対する前記第 1，第 2 の方向の相関を判別し、その判別結果に基づいて、前記第 2，第 3 の補間ステップのうちいずれかの出力に基づく補間データを選択する選択ステップと、

前記第 1 の補間手段の出力に基づく補間データと前記選択手段によって出力される補間データとに基づいて、補間信号を出力する出力ステップとを有する動作処理プログラムを記憶した記憶媒体。

【請求項 2 3】 請求項 2 2 において、前記出力ステップは、補間対象の画素位置の信号に対する前記第 1，第 2 の方向の相関の判別結果に基づいて、前記第 1 の補間ステップの出力に基づく補間データと前記選択ステップによって出力される補間データとの重み付けを行うことによって補間信号を出力することを特徴とする動作処理プログラムを記憶した記憶媒体。

【請求項 2 4】 請求項 2 3 において、前記出力ステップは、補間対象の画素位置の信号に対する前記第 1，第 2 の方向の相関が等しくなると判別されるにしたがって、前記選択ステップによって出力される補間データより前記第 1 の補間ステップの出力に基づく補間データに重みがおかれるように重み付けを行うことによって補間信号を生成することを特徴とする動作処理プログラムを記憶した記憶媒体。

【請求項 2 5】 請求項 2 2 において、前記第 2 の補間ステップは、前記第 1 の補間ステップにおいて補間処理されるときより広い範囲の前記第 1 の方向の画素データに基づいて補間処理を行うことを特徴とする動作処理プログラムを記憶した記憶媒体。

【請求項 2 6】 請求項 2 2 において、前記第 3 の補間ステップは、前記第 1 の補間ステップにおいて補間処理されるときより広い範囲の前記第 1 の方向の画素データに基づいて補間処理を行うことを特徴とする動作処理プログラムを記憶した記憶媒体。

【請求項 2 7】 請求項 2 2 において、さらに、補間対象の画素位置の信号に対する前記第 1，第 2 の方向との相関の判別結果に応じて、前記出力ステップによって出力された補間信号を強調する強調ステップを有することを特徴とする動作処理プログラムを記憶した記憶媒体。

【請求項 2 8】 請求項 2 7 において、前記強調ステップは、前記第 1，第 2 の方向のうちいずれか一方の方向を強調することを特徴とする動作処理プログラムを記憶した記憶媒体。

【請求項 2 9】 請求項 2 2 において、前記第 2，第 3 の補間ステップは、HPF (High Pass Filter) を用いて補間処理することを特徴とする動作処理プログラムを記憶した記憶媒体。

【請求項 3 0】 撮像素子から出力される色信号を補間する動作処理プログラムであって、

補間対象の画素位置に対して、第 1，第 2 の方向の画素データに基づいて補間処理する第 1 の補間ステップと、

補間対象の画素位置に対して、前記第 1 の方向の画素データに基づいて補間処

理する第 2 の補間ステップと、

補間対象の画素位置に対して、前記第 2 の方向の画素データに基づいて補間処理する第 3 の補間ステップと、

補間対象の画素位置の信号に対する前記第 1，第 2 の方向の相関を判別し、その判別結果に基づいて、前記第 2，第 3 の補間ステップのうちいずれかの出力に基づく補間データを選択する選択ステップと、

前記第 1 の補間手段の出力に基づく補間データと前記選択手段によって出力される補間データとに基づいて、補間信号を出力する出力ステップとを有する動作処理プログラム。

【請求項 3 1】 請求項 3 0 において、前記出力ステップは、補間対象の画素位置の信号に対する前記第 1，第 2 の方向の相関の判別結果に基づいて、前記第 1 の補間ステップの出力に基づく補間データと前記選択ステップによって出力される補間データとの重み付けを行うことによって補間信号を出力することを特徴とする動作処理プログラム。

【請求項 3 2】 請求項 3 1 において、前記出力ステップは、補間対象の画素位置の信号に対する前記第 1，第 2 の方向の相関が等しくなると判別されるにしたがって、前記選択ステップによって出力される補間データより前記第 1 の補間ステップの出力に基づく補間データに重みがおかれるように重み付けを行うことによって補間信号を生成することを特徴とする動作処理プログラム。

【請求項 3 3】 請求項 3 0 において、前記第 2 の補間ステップは、前記第 1 の補間ステップにおいて補間処理されるときより広い範囲の前記第 1 の方向の画素データに基づいて補間処理を行うことを特徴とする動作処理プログラム。

【請求項 3 4】 請求項 3 0 において、前記第 3 の補間ステップは、前記第 1 の補間ステップにおいて補間処理されるときより広い範囲の前記第 1 の方向の画素データに基づいて補間処理を行うことを特徴とする動作処理プログラム。

【請求項 3 5】 請求項 3 0 において、さらに、補間対象の画素位置の信号に対する前記第 1，第 2 の方向との相関の判別結果に応じて、前記出力ステップによって出力された補間信号を強調する強調ステップを有することを特徴とする動作処理プログラム。

【請求項 3 6】 請求項 3 5 において、前記強調ステップは、前記第 1、第 2 の方向のうちいずれか一方の方向を強調することを特徴とする動作処理プログラム。

【請求項 3 7】 請求項 3 0 において、前記第 2、第 3 の補間ステップは、HPF (High Pass Filter) を用いて補間処理することを特徴とする動作処理プログラム。

【発明の詳細な説明】

【0 0 0 1】

【発明の属する技術分野】

本発明は、例えば、電子スチルカメラなどに用いて好適な、複数種類のフィルタを有する撮像素子の出力から輝度信号あるいは色信号を生成する信号処理装置およびその信号処理方法に関するものである。

【0 0 0 2】

【従来の技術】

従来、例えば CCD などの撮像素子を利用した単板式カメラでは、撮像素子の各画素に対応して複数種類のうち 1 種類の色フィルタ (例えば、R, G, B の 3 色のうちの 1 つ) が設けられている。例えば、図 1 に示すベイヤー配列がよく知られている。

【0 0 0 3】

このようなベイヤー配列を有する単板式カメラにおいては、各画素において R、G、B のうち一つの色情報しか得られないため、各画素において RGB すべての色情報を求める場合には、後段の回路で補間処理を行う必要がある。最も単純な補間方法としては、補間対象の色信号以外の色信号レベルをすべて 0 とし、各画素に 2 次元のローパスフィルタ (LPF) の処理を行うことで補間値を得る方法が考えられる。

【0 0 0 4】

しかしながら、上記のように単純に 2 次元の LPF 処理を行うだけでは、補間された後の画像の周波数特性は高周波成分の失われたものとなり、画像がぼやけてしまう。

【 0 0 0 5 】

そこで、この問題を解決するために、画像の特性によってLPFの処理を変化させる方法が提案されている。例えば、画像のある部分が縦縞であると判定された場合には、画像に対して横方向にのみLPFの処理を行う。また、画像のある部分が横縞であると判定された場合には、画像に対して縦方向にのみLPFの処理を行う。また、両者の中間的な波と判定された場合には、その度合いに応じて画像に対する横方向のLPFの処理と縦方向のLPFの処理とを重み付けして色信号を補間する方法が知られている。

【 0 0 0 6 】

【発明が解決しようとする課題】

しかしながら上記従来の方法では、撮像素子のナイキスト周波数付近の周波数を有する画像（例えば縦縞模様あるいは横縞模様）を撮影した場合が考慮されていない。

【 0 0 0 7 】

撮像素子のナイキスト周波数付近の周波数は、折りかえり信号のため画像が縦縞であるか横縞であるか判定が困難である。そのため、縦縞と横縞の判定を間違えてしまう可能性がある。例えば、実際の被写体が横縞である場合、ある補間対象の画素では誤って縦方向のLPFの処理を行ってしまったり、次の補間対象の画素では横方向のLPFの処理を行ってしまったりと連続的に適切な色信号の補間処理を行うことができない可能性がある。

【 0 0 0 8 】

本発明は上記従来例に鑑みてなされたもので、撮像素子のナイキスト周波数付近の画像信号が存在したとしても、適切な色信号の補間処理を行うことのできる信号処理装置あるいは信号処理方法を提供することを目的としている。

【 0 0 0 9 】

【課題を解決するための手段】

上述した目的を達成するために、本願発明によれば、撮像素子から出力される色信号を補間する信号処理装置において、補間対象の画素位置に対して、第1、第2の方向の画素データに基づいて補間処理する第1の補間手段と、補間対象の

画素位置に対して、前記第 1 の方向の画素データに基づいて補間処理する第 2 の補間手段と、補間対象の画素位置に対して、前記第 2 の方向の画素データに基づいて補間処理する第 3 の補間手段と、補間対象の画素位置の信号に対する前記第 1, 第 2 の方向の相関を判別する判別手段と、前記判別手段の判別結果に基づいて、前記第 2, 第 3 の補間手段のうちいずれかの出力に基づく補間データを選択する選択手段と、前記第 1 の補間手段の出力に基づく補間データと前記選択手段によって出力される補間データとに基づいて、補間信号を出力する出力手段とを有することを特徴とする構成とした。

【 0 0 1 0 】

また、本願の他の発明によれば、撮像素子から出力される色信号を補間する信号処理方法であって、補間対象の画素位置に対して、第 1, 第 2 の方向の画素データに基づいて補間処理する第 1 の補間ステップと、補間対象の画素位置に対して、前記第 1 の方向の画素データに基づいて補間処理する第 2 の補間ステップと、補間対象の画素位置に対して、前記第 2 の方向の画素データに基づいて補間処理する第 3 の補間ステップと、補間対象の画素位置の信号に対する前記第 1, 第 2 の方向の相関を判別し、その判別結果に基づいて、前記第 2, 第 3 の補間ステップのうちいずれかの出力に基づく補間データを選択する選択ステップと、前記第 1 の補間手段の出力に基づく補間データと前記選択手段によって出力される補間データとに基づいて、補間信号を出力する出力ステップとを有することを特徴とする構成とした。

【 0 0 1 1 】

また、本願の他の発明によれば、撮像素子から出力される色信号を補間する動作処理プログラムを記憶した記憶媒体であって、補間対象の画素位置に対して、第 1, 第 2 の方向の画素データに基づいて補間処理する第 1 の補間ステップと、補間対象の画素位置に対して、前記第 1 の方向の画素データに基づいて補間処理する第 2 の補間ステップと、補間対象の画素位置に対して、前記第 2 の方向の画素データに基づいて補間処理する第 3 の補間ステップと、補間対象の画素位置の信号に対する前記第 1, 第 2 の方向の相関を判別し、その判別結果に基づいて、前記第 2, 第 3 の補間ステップのうちいずれかの出力に基づく補間データを選択

する選択ステップと、前記第 1 の補間手段の出力に基づく補間データと前記選択手段によって出力される補間データとに基づいて、補間信号を出力する出力ステップとを有する動作処理プログラムを記憶した構成とした。

【0012】

また、本願の他の発明によれば、撮像素子から出力される色信号を補間する動作処理プログラムであって、補間対象の画素位置に対して、第 1，第 2 の方向の画素データに基づいて補間処理する第 1 の補間ステップと、補間対象の画素位置に対して、前記第 1 の方向の画素データに基づいて補間処理する第 2 の補間ステップと、補間対象の画素位置に対して、前記第 2 の方向の画素データに基づいて補間処理する第 3 の補間ステップと、補間対象の画素位置の信号に対する前記第 1，第 2 の方向の相関を判別し、その判別結果に基づいて、前記第 2，第 3 の補間ステップのうちいずれかの出力に基づく補間データを選択する選択ステップと、前記第 1 の補間手段の出力に基づく補間データと前記選択手段によって出力される補間データとに基づいて、補間信号を出力する出力ステップとを有する構成とした。

【0013】

【発明の実施の形態】

以下、添付の図面に沿って本発明の実施の形態を説明する。なお、以下に示す各実施の形態では、撮像素子の色フィルタ配列として、図 1 に示したベイヤー配列を用いて説明するが、他の色フィルタ配列を用いてもよい。

【0014】

（第 1 の実施の形態）

図 2 は、第 1 の実施形態における信号処理装置の概略構成を示すブロック図である。

【0015】

図 2 において、WB回路（ホワイトバランス回路）1 は、画像信号のホワイトバランス補正するためのものであり、WB回路 1 には、撮像素子から出力され、さらに A/D変換された画像信号が入力される。

【0016】

G補間回路 2 は、各画素に対してG信号の補間処理を行うための回路である。また、R補間回路 1 5 は、R信号の補間処理を行うための回路である。また、B補間回路 1 6 は、B信号の補間処理を行うための回路である。

【 0 0 1 7 】

また、縦横判別回路 1 0 は、画像が縦縞であるか横縞であるか、あるいは両者の中間的なものであるかを判別する回路である。絶対値化回路 1 3 は、縦横判別回路 1 0 から出力されるパラメータ信号を絶対値化する。なお、縦横判別回路 1 0 および絶対値化回路 1 3 における処理に関しては後述する。

【 0 0 1 8 】

APC回路 1 4 は、G補間回路 2 より出力されたG信号のアパーチャ補正を行う。なお、アパーチャ補正を行うためのAPC回路は、R補間回路 1 5 およびB補間回路 1 6 の後段においても設置される。

【 0 0 1 9 】

以上の補間処理により、各画素位置に対応してR,G,B全ての信号が得られ、さらに後段の処理によって、

$$Y = 0.3R + 0.59G + 0.11B$$

の式に従って、輝度信号Yが得られるように構成される。

【 0 0 2 0 】

なお、説明の簡略化のため、以下には、第 1 の実施の形態のほか、他の実施の形態においてもG信号を対象とする補間処理についてのみ説明するが、R信号、B信号を対象とする補間処理は線形的に補間処理を行うものとする。

【 0 0 2 1 】

次に、G補間回路 2 の内部構成について説明する。

【 0 0 2 2 】

0 挿入回路 3 は、補間対象となる色、すなわちGフィルタが配置されている画素以外の画素の出力信号レベルを 0 にする回路である。

【 0 0 2 3 】

2 次元LPF 4 は、ナイキスト周波数付近の縦縞あるいは横縞の判別が困難な画像信号に対応して補間処理を行うものであり、画像がボケないように補間対象の

画素位置に対してごく近傍の２次元範囲の画素を用いて補間処理を行う。

【 0 0 2 4 】

水平LPF(Low Pass Filter) 5 は、補間対象の画素位置に対して横方向（水平方向）の画像信号を用いて補間処理を行う。なお、本実施の形態において、水平LPF 5 は、補間対象の画素位置の水平方向に対して２次元LPF 4 に用いられる画像信号より広い範囲の画像信号を用いて補間処理を行う。

【 0 0 2 5 】

また、垂直LPF 6 は、補間対象の画素位置に対して縦方向の画像信号を用いて補間処理を行う。なお、本実施の形態において、水平LPF 5 は、補間対象の画素位置の水平方向に対して２次元LPF 4 に用いられる画像信号より広い範囲の画像信号を用いて補間処理を行う。

【 0 0 2 6 】

加算器 7 は、水平LPF 5 の出力から２次元LPF 4 の出力の差分をとるためのものである。加算器 8 は、垂直LPF 6 の出力から２次元LPF 4 の出力の差分を取るためのものである。また、切換器 9 は、縦横判別回路 1 0 の判別結果に基づいて加算器 7 あるいは加算器 8 の出力を選択する。また、乗算器 1 1 は、切換器 9 によって選択された信号出力と絶対値化回路 1 3 の出力を乗算する。また、加算器 1 2 は、２次元LPF 4 の出力と乗算器 1 1 の出力とを加算する。

【 0 0 2 7 】

図 5 は、第 1 の実施の形態における画像信号（G 信号）の補間処理に関する動作処理フローチャートである。また、図 3 は、図 1 の色フィルタ配列の画素位置を明確に示した図である。図 3 および図 5 を用いて本実施の形態の補間処理を説明する。

【 0 0 2 8 】

まず、S 1 0 1 において、0 挿入回路 3 により、G 以外、すなわち、R と B の色フィルターに対応する画素に 0 を挿入する。

【 0 0 2 9 】

S 1 0 2 に進み、0 挿入回路 3 から出力された信号に対して、２次元LPF 4 により画素補間を行い、２次元G補間信号を得る。２次元LPF 4 に関しては、例えば

、垂直方向の画素データを用いて $[1\ 2\ 1]/2$ 、水平方向の画素データを用いて $[1\ 2\ 1]/2$ の補間処理が行われるように構成する。例えば、図 3 の R33 の画素位置における補間値 G33' は、

$$\text{垂直方向に関して } (1 \times G32 + 2 \times R33 + 1 \times G34) / 2 = (G32 + G34) / 2$$

$$\text{水平方向に関して } (1 \times G23 + 2 \times R33 + 1 \times G43) / 2 = (G23 + G43) / 2$$

であるから、これらの平均をとって、

$$G33' = (G32 + G34 + G23 + G43) / 4$$

となる。

【 0 0 3 0 】

S 1 0 3 に進み、縦横判別回路 1 0 において、補間対象の画素信号が垂直方向の相関が大きいあるいは水平方向の相関が大きいかを検出する。具体的には、画像が縦縞模様であるかあるいは横縞模様であるかを判別する。

【 0 0 3 1 】

ここで、縦横判別回路の判別方法を説明する。例えば補間対象の画素位置が R3 3 である場合を説明する。

【 0 0 3 2 】

$$\text{diffHV33} = \text{diffH33} - \text{diffV33}$$

$$\text{diffH33} = |G32 - G34| + |2R33 - R31 - R35|$$

$$\text{diffV33} = |G23 - G43| + |2R33 - R13 - R53|$$

なお、diffH は、補間対象の画素を中心とした水平方向の画素のレベル差、diffV は補間対象の画素を中心とした垂直方向の画素のレベル差を示す。また、diffHV は水平方向の画素のレベル差から垂直方向の画素のレベル差を引いたものである。つまり、diffHV が正の場合は画像が縦縞模様であり、負の場合は横縞模様であることを表す。diffHV は、算出された値をある閾値でクリップし、さらに正規化することで、diffHV の値の範囲を -1 から 1 の範囲にしている。なお、diffHV を求める式は上記の式に限定されるものではない。

【 0 0 3 3 】

diffHV > 0 の場合、すなわち、画像が縦縞模様であると判断された場合には、S 1 0 4 に進む。また、diffHV < 0 の場合、すなわち、画像が横縞模様であると判

断された場合には S 1 0 5 に進む。

【 0 0 3 4 】

S 1 0 4 において、切換器 9 は、加算器 8 から出力される信号 Dv を選択する。
 なお、垂直 LPF 6 において、垂直方向の画素データを用いて [1 4 6 4 1] / 8 の補間処理が行われるように構成する。例えば、画素位置 R33 を補間対象としたときの垂直 LPF 6 の出力値 Gv33 は、

$$Gv33 = (1 \times R13 + 4 \times G23 + 6 \times R33 + 4 \times G43 + 1 \times R53) / 8 = (G23 + G43) / 2$$

となる。

【 0 0 3 5 】

したがって、加算器 8 から出力される差分信号 Dv は、画素位置 R33 を補間対象としたときを例にとると、

$$Dv33 = Gv33 - G33' = (G23 + G43 - G32 - G34) / 4$$

となる。

【 0 0 3 6 】

一方、S 1 0 5 において、切換器 9 は、加算器 7 から出力される信号 Dh を選択する。なお、水平 LPF 5 において、水平方向の画素データを用いて [1 4 6 4 1] / 8 の補間処理が行われるように構成する。例えば、画素位置 R33 を補間対象としたときの水平 LPF 5 の出力値 Gh33 は、

$$Gh33 = (1 \times R31 + 4 \times G32 + 6 \times R33 + 4 \times G34 + 1 \times R35) / 8 = (G32 + G34) / 2$$

したがって、加算器 7 から出力される差分信号 Dh は、画素位置 R33 を補間対象としたときを例にとると、

$$Dh33 = Gh33 - G33' = (G32 + G34 - G23 - G43) / 4$$

となる。

【 0 0 3 7 】

次に、S 1 0 6 において、乗算器 11 は、切換器 9 において選択された信号と絶対値化回路 13 の出力とを乗算する。絶対値化回路 13 は、diffHV を絶対値化した信号を出力する。そして、S 1 0 7 において、2 次元 LPF 4 の出力と乗算器 11 とを加算し、最終的な補間信号 G が出力される。

【 0 0 3 8 】

以上の説明した処理により、適切な補間処理が行われる。例えば、ナイキスト周波数付近の画像信号の影響によって縦縞横縞の判別がつきにくい場合には、diffHVの値は小さいため、乗算器 1 1 によりGhあるいはGvの値が小さくなる。すなわち、GhあるいはGvの補間データの出力より 2 次元LPF 4 の補間データの出力に重み付けがされるので、折り返し信号による影響が抑制され、適切な補間処理を行うことができる。

【 0 0 3 9 】

また、例えば、diffHV=1 の場合、すなわち、被写体が縦縞模様であると判定された場合、切換器 9 においてDvが選択され、Dvに対して|1|が乗算される。その結果、乗算器 1 1 からの補間データの出力に重みがおかれ、加算器 1 2 の出力（すなわち、最終的な補間信号G）は、画素位置R33を補間対象としたときを例にとると、

$$G_{33} = G_{33}' + D_{v33} = (G_{23} + G_{43}) / 2$$

となり、縦方向に特性がなまることがなくなる。

【 0 0 4 0 】

また、例えば、diffHV=-1 の場合、すなわち、被写体が横縞模様であると判定された場合、切換器 9 においてDhが選択され、Dhに対して|-1|が乗算される。その結果、乗算器 1 1 からの補間データの出力に重みがおかれ、加算器 1 2 の出力（すなわち、最終的な補間信号G）は、画素位置R33を補間対象としたときを例にとると、

$$G_{33} = G_{33}' + D_{h33} = (G_{32} + G_{34}) / 2$$

となり、画面の縦方向（垂直方向）に特性がなまることがなくなる。

【 0 0 4 1 】

（第 2 の実施の形態）

図 6 は、第 2 の実施の形態における信号処理装置のブロック図である。図 6 の構成は、図 2 の水平LPF 5 と加算器 7 の構成が垂直HPF(High Pass Filter) 1 5 に置き換えられ、また、図 2 の垂直LPF 6 と加算器 8 の構成が水平HPF 1 6 に置き換えられたものと等価である。図 2 と同じ符号を示すものは同様の処理を行うものとしてその説明を省略する。

【 0 0 4 2 】

垂直HPF 1 5 は、例えば図 7 (a) のフィルタ特性を有するものである。すなわち、垂直HPF 1 5 の出力は、第 1 の実施の形態における水平LPF 5 の出力から 2 次元LPF の出力の差分と同じ信号が出力される。例えば、垂直HPF 1 5 から出力される信号 Dh は、図 3 の画素位置 R33 を補間対象としたときを例にとると、

$$Dh33 = Gh33 - G33' = (G32 + G434 - G23 - G43) / 4$$

となる。

【 0 0 4 3 】

水平HPF 1 6 は、例えば図 7 (b) のフィルタ特性を有するものである。すなわち、水平HPF 1 6 の出力は、第 2 の実施の形態における水平LPF 5 の出力から 2 次元LPF の出力の差分と同じ信号が出力される。例えば、水平HPF 1 6 から出力される信号 Dv は、図 3 の画素位置 R33 を補間対象としたときを例にとると、

$$Dv33 = Gv33 - G33' = (G23 + G43 - G32 - G34) / 4$$

となる。

【 0 0 4 4 】

このような第 2 の実施の形態においても第 1 の実施の形態と同様の効果を得ることができる。

【 0 0 4 5 】

(第 3 の実施の形態)

図 8 は、第 3 の実施の形態における信号処理装置の構成を示すブロック図である。第 3 の実施の形態における信号処理装置は、図 2 に示した第 1 の実施の形態における信号処理装置にゲイン回路 1 7 および加算器 1 8 が追加された構成となっている。図 8 のブロック図において、図 2 と同じ符号の構成は図 2 の構成と同様の処理を行うものとしてその説明を省略する。

【 0 0 4 6 】

ゲイン回路 1 7 は、乗算器 1 1 から出力された出力信号を増幅する。ゲイン回路 1 7 によって出力された信号は、加算器 1 8 により、APC 回路 1 4 から出力された画像信号に加算される。すなわち、乗算器 1 1 から出力される差分信号は画像の模様に適応的に選択された高域信号であるため、例えば、画像が縦縞あるい

は横縞模様であるときには乗算器からの出力レベルが大きいことにより高域信号の強調がなされ、また、例えば、画像の模様の判別がつかないときには高域信号の強調が抑制されるなど、補間信号の高域部に対して適応的な好ましい強調処理を行うことができる。

【 0 0 4 7 】

また、上述したように、画像の高域部の強調に用いる信号は乗算器 1 1 の出力を用いている。つまり、本実施の形態では、画像の高域信号の強調処理に用いる回路を G 補間回路 2 の構成と兼用しているため、回路構成が簡略化されている。

【 0 0 4 8 】

(第 4 の実施の形態)

図 9 は、第 4 の実施の形態における信号処理装置の構成を示すブロック図である。第 4 の実施の形態における信号処理装置は、図 2 に示した第 1 の実施の形態における信号処理装置にゲイン回路 1 7、加算器 1 8、正負判別ゲイン回路 1 9、絶対値化回路 2 0、加算器 2 1 が追加された構成となっている。図 8 のブロック図において、図 2 と同じ符号の構成は図 2 の構成と同様の処理を行うものとしてその説明を省略する。

【 0 0 4 9 】

第 4 の実施形態においては、縦横判別回路 1 0 からの判別信号 diffHV を分岐し一方は第 1 の実施形態と同様に処理し、もう一方の判別信号は正負判別ゲイン回路 1 9 において正または負の信号のみに所望のゲインをかける構成である。

【 0 0 5 0 】

例えば、正の信号のみに 2 倍のゲインをかけた場合について説明すると、判別信号の値の範囲が - 1 から 1 の範囲であったところが、図 1 0 のように - 1 から 2 の範囲の信号となる。

【 0 0 5 1 】

そして、絶対値化回路 2 0 において前記判別信号を絶対値化し、ゲイン回路 1 7 において信号を強調して、加算器 1 8 で G 補間信号に加算することで、水平方向の高域強調度合いと垂直方向の高域強調度合いを異ならせた G 補間信号を得ることができる。

【 0 0 5 2 】

(その他の実施の形態)

本願発明は、例えば図4に示すように水平1ラインごとに半画素ピッチオフセットした構造を有する撮像素子においても適用することができる。この場合、垂直方向の相関処理を斜め方向の相関処理に代用することで上記各実施の形態の処理を実現することができる。

【 0 0 5 3 】

本発明は、一例として、前述した実施形態の機能を実現するソフトウェアのプログラムコードを、インターネットなどのネットワークを介して信号処理装置に供給し、信号処理装置のコンピュータ（またはCPUやMPU）が記憶媒体に格納されたプログラムコードを読み出し実行することによって達成できる。

【 0 0 5 4 】

この場合、記憶媒体から読み出されたプログラムコード自体が前述した実施形態の機能を実現することになり、そのプログラムコードを記憶した記憶媒体は本発明を構成することになる。

【 0 0 5 5 】

プログラムコードを供給するための記憶媒体としては、例えば、フロッピーディスク、ハードディスク、光ディスク、光磁気ディスク、CD-ROM、CD-R、磁気テープ、不揮発性のメモリカード、ROMなどを用いることができる。

【 0 0 5 6 】

また、コンピュータが読み出したプログラムコードを実行することにより、前述した実施形態の機能が実現されるだけでなく、そのプログラムコードの指示に基づき、コンピュータ上で稼動しているOS（オペレーティングシステム）などが実際の処理の一部または全部を行い、その処理によって前述した実施形態の機能が実現される場合も含まれる。

【 0 0 5 7 】

さらに、記憶媒体から読み出されたプログラムコードが、コンピュータに挿入された機能拡張ボードやコンピュータに接続された機能拡張ユニットに備わるメモリに書き込まれた後、そのプログラムコードの指示にもとづき、その機能拡張

ボードや機能拡張ユニットに備わるCPUなどが実際の処理の一部または全部を行い、その処理によって前述した実施形態の機能が実現される。

【0058】

本発明を上記記憶媒体に適用する場合、その記憶媒体には、先に説明したフローチャートに対応するプログラムコードを格納することになるが、簡単に説明すると、本発明の信号処理装置に不可欠なモジュールを、記憶媒体に格納することになる。

【0059】

【発明の効果】

以上説明したように、本願発明によれば、補間対象の画素位置に対する方向（例えば、水平方向、垂直方向）の相関に基づいて、2次元方向の画素データに基づいて補間処理されたデータを重視するか、1方向の画素データに基づいて補間処理されたデータを重視するか判断しているので、画像が縦縞模様あるいは横縞模様のいずれかであると判定した場合には、画像の周波数特性がなまることがなく、また、画像が縦縞模様あるいは横縞模様のどちらともつかないような場合には、折り返し信号などによる弊害が発生することもない。

【図面の簡単な説明】

【図1】

単板撮像素子の色フィルタ配列で、バイヤー配列を示す図。

【図2】

第1の実施の形態の信号処理装置の概略を示すブロック図。

【図3】

本実施の形態における撮像素子の色フィルタ配列を示す図。

【図4】

単板撮像素子の色フィルタ配列で、オフセットサンプリング配列を示す図。

【図5】

本発明の実施の形態における信号処理装置の動作処理フローチャート。

【図6】

第2の実施の形態における信号処理装置の概略を示すブロック図。

【図 7】

第 2 の実施の形態における HPF の一例を示す図。

【図 8】

第 3 の実施の形態における信号処理装置の概略を示すブロック図。

【図 9】

第 4 の実施の形態における信号処理装置の概略を示すブロック図。

【図 1 0】

第 4 の実施の形態における正負判別ゲイン回路 1 9 の説明図。

【符号の説明】

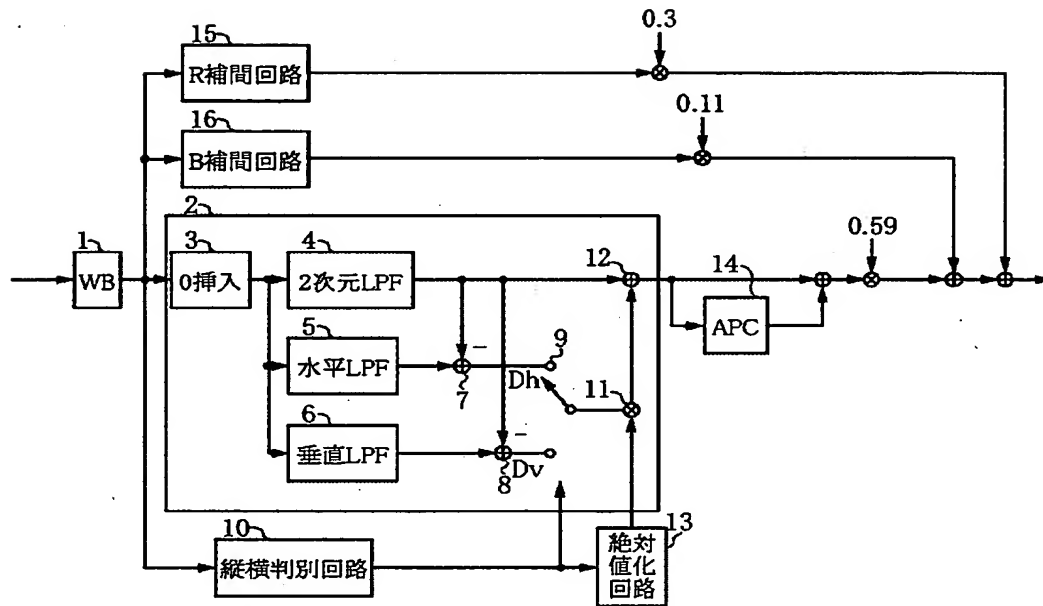
- 2 G補間回路
- 4 2次元LPF
- 5 水平LPF
- 6 垂直LPF
- 7, 8, 12 加算器
- 9 切換器
- 10 縦横判別回路
- 11 乗算器
- 13 絶対値化回路
- 14 APC回路

【書類名】 図面

【図 1】

R	G	R	G
G	B	G	B
R	G	R	G
G	B	G	B

【図2】



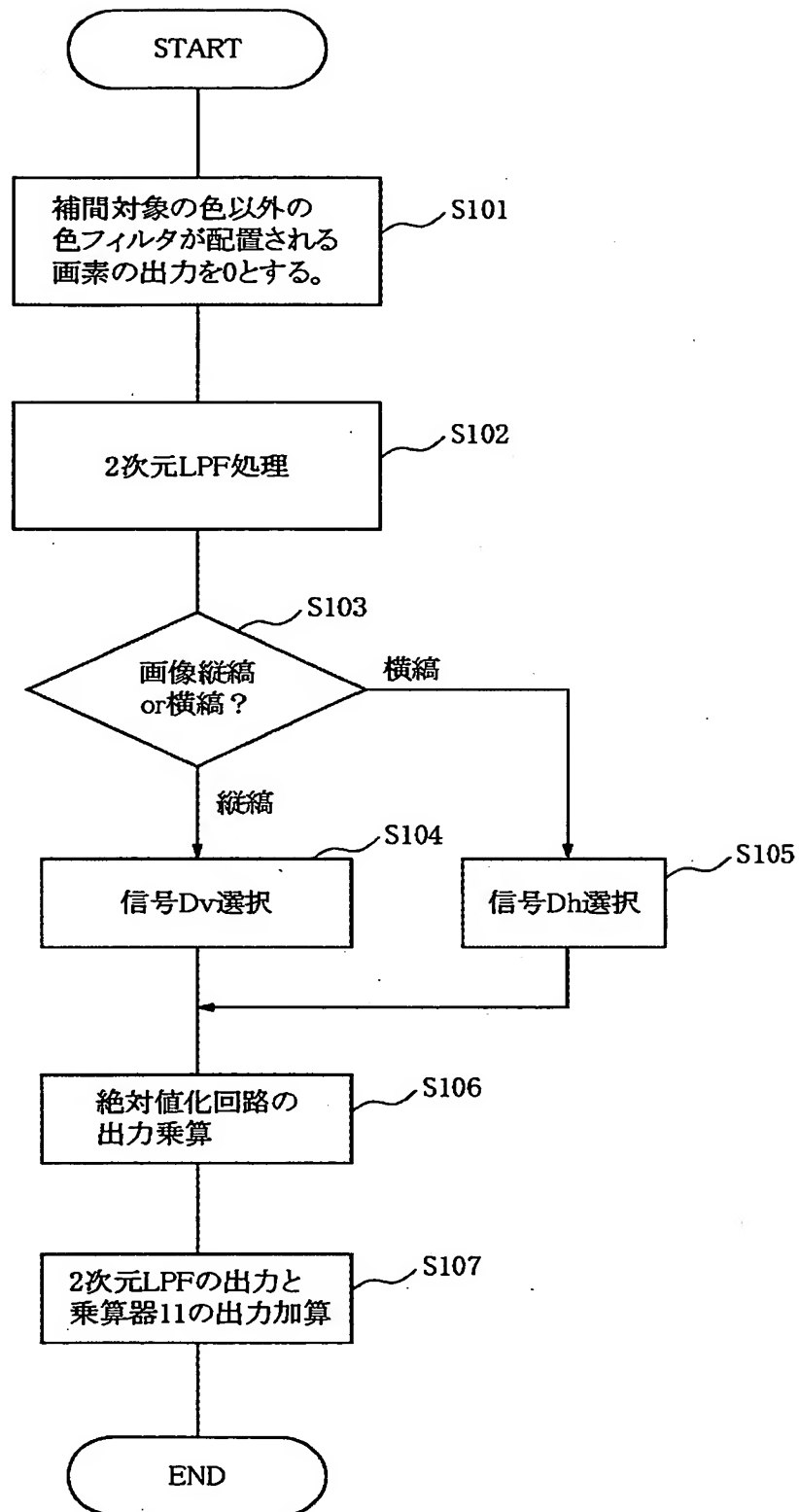
【図 3】

R11	G12	R13	G14	R15
G21	B22	G23	B24	G25
R31	G32	R33	G34	R35
G41	B42	G43	B44	G45
R51	G52	R53	G54	R55

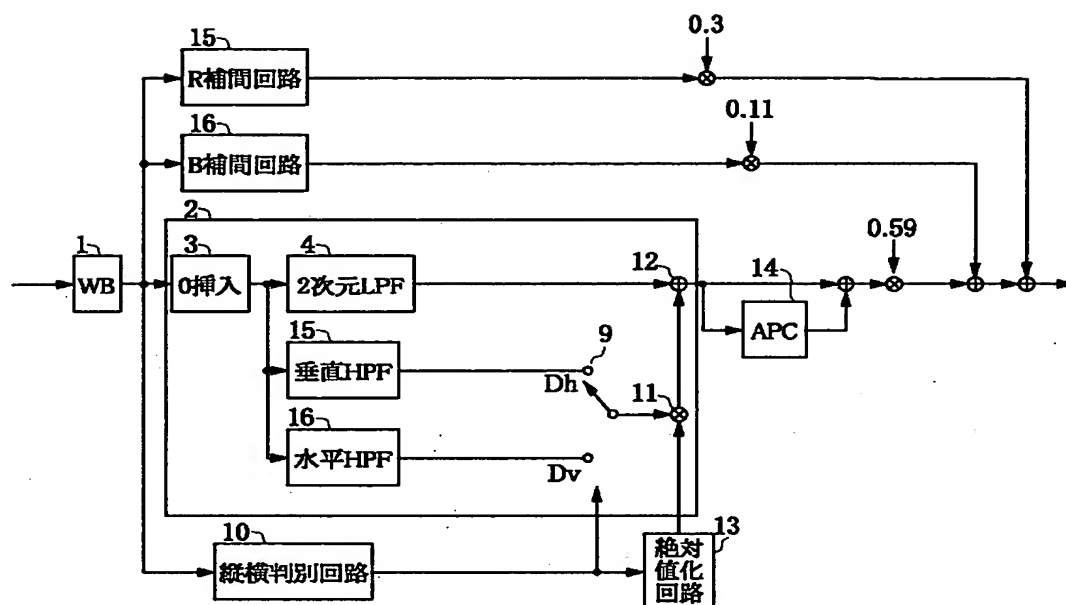
【図 4】

	R	B	R	B	
G	G	G	G	G	
	B	R	B	R	
G	G	G	G	G	

【図 5】



【図 6】

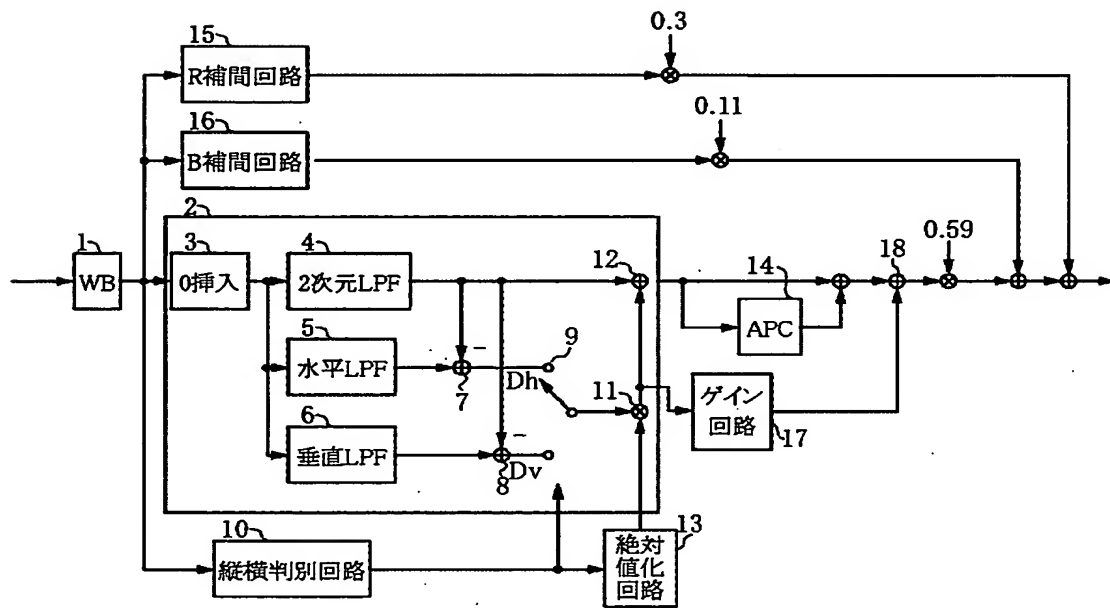


【図 7】

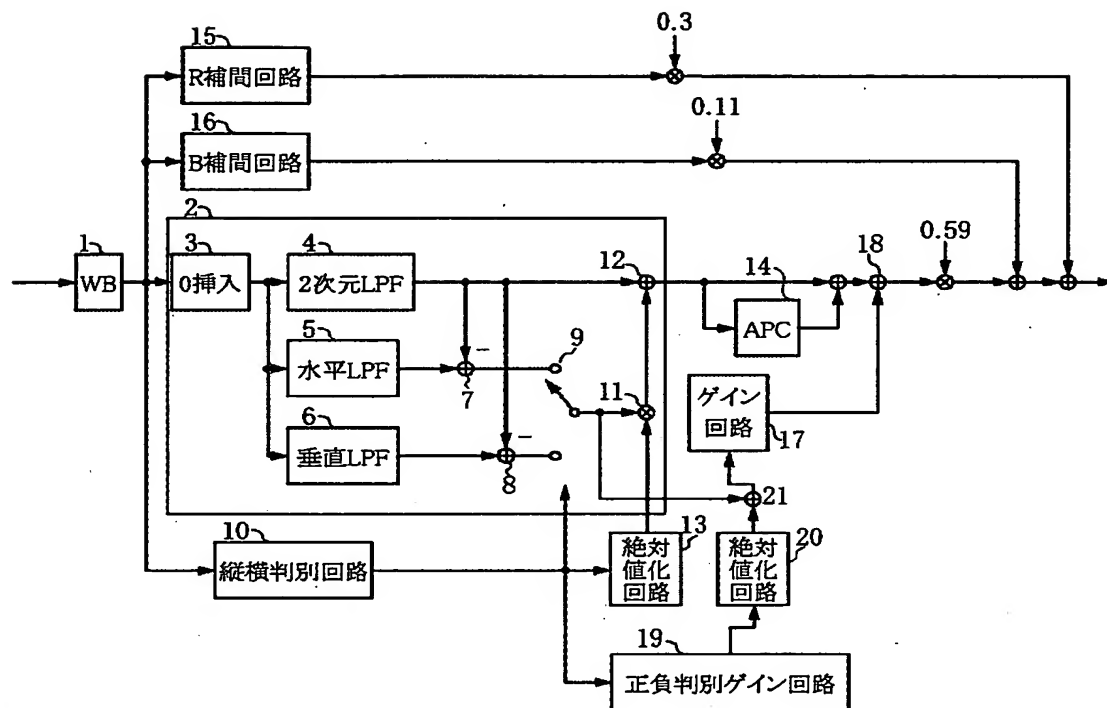
$$(a) \quad A_v = \begin{bmatrix} 0 & -1 & -2 & -1 & 0 \\ 1 & 2 & 2 & 2 & 1 \\ 0 & -1 & -2 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$(b) \quad A_h = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -1 & 2 & -1 \\ -2 & 2 & -2 \\ -1 & 2 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

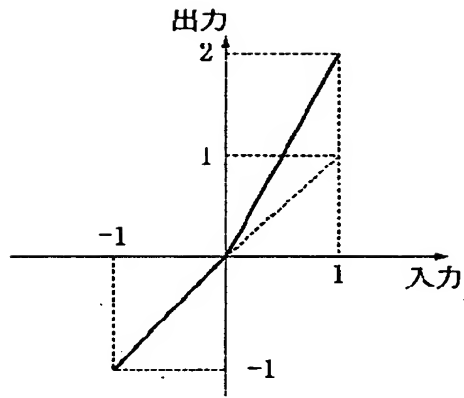
【図 8】



【図9】



【図 1 0】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 撮像素子のナイキスト周波数付近の周波数を有する画像信号の補間を適切に行う。

【解決手段】 補間対象の画素位置に対して、第 1，第 2 の方向の画素データに基づいて補間処理する第 1 の補間手段と、補間対象の画素位置に対して、前記第 1 の方向の画素データに基づいて補間処理する第 2 の補間手段と、補間対象の画素位置に対して、前記第 2 の方向の画素データに基づいて補間処理する第 3 の補間手段と、補間対象の画素位置の信号に対する前記第 1，第 2 の方向の相関を判別する判別手段と、前記判別手段の判別結果に基づいて、前記第 2，第 3 の補間手段のうちいずれかの出力に基づく補間データを選択する選択手段と、前記第 1 の補間手段の出力に基づく補間データと前記選択手段によって出力される補間データとに基づいて、補間信号を出力する出力手段とを有することを特徴とする構成とした。

【選択図】 図 2

【書類名】 手続補正書

【提出日】 平成14年 1月28日

【あて先】 特許庁長官 及川 耕造 殿

【事件の表示】

【出願番号】 特願2001- 29647

【補正をする者】

【識別番号】 000001007

【住所又は居所】 東京都大田区下丸子3丁目30番2号

【氏名又は名称】 キヤノン株式会社

【代表者】 御手洗 富士夫

【電話番号】 03-3758-2111

【代理人】

【識別番号】 100090538

【住所又は居所】 東京都大田区下丸子3丁目30番2号キヤノン株式会社
内

【弁理士】

【氏名又は名称】 西山 恵三

【電話番号】 03-3758-2111

【ブルーフの要否】 要

【手続補正 1】

【補正対象書類名】 明細書

【補正対象項目名】 0032

【補正方法】 変更

【補正の内容】 1

【手続補正 2】

【補正対象書類名】 明細書

【補正対象項目名】 0035

【補正方法】 変更

【補正の内容】 2

【手続補正 3】

【補正対象書類名】 明細書
【補正対象項目名】 0 0 3 6
【補正方法】 変更
【補正の内容】 3

【手続補正 4】

【補正対象書類名】 明細書
【補正対象項目名】 0 0 4 2
【補正方法】 変更
【補正の内容】 4

【手続補正 5】

【補正対象書類名】 明細書
【補正対象項目名】 0 0 4 3
【補正方法】 変更
【補正の内容】 5

【 0 0 3 2 】

$$\text{diffHV33} = \text{diffH33} - \text{diffV33}$$

$$\text{diffH33} = |G32 - G34| + |2R33 - R31 - R35|$$

$$\text{diffV33} = |G23 - G43| + |2R33 - R13 - R53|$$

なお、diffHは、補間対象の画素を中心とした水平方向の画素のレベル差、diffVは補間対象の画素を中心とした垂直方向の画素のレベル差を示す。また、diffHVは水平方向の画素のレベル差から垂直方向の画素のレベル差を引いたものである。つまり、diffHVが正の場合は画像が縦縞模様であり、負の場合は横縞模様であることを表す。diffHVは、算出された値をある閾値でクリップし、さらに正規化することで、diffHVの値の範囲を-1から1の範囲にしている。なお、diffHVを求める式は上記の式に限定されるものではない。

【 0 0 3 5 】

したがって、加算器 8 から出力される差分信号 Dv は、画素位置 $R33$ を補間対象としたときを例にとると、

$$Dv33 = Gv33 - G33' = (G23 + G43 - G32 - G34) / 4$$

となる。

【 0 0 3 6 】

一方、S 1 0 5において、切換器 9 は、加算器 7 から出力される信号 Dh を選択する。なお、水平 LPF 5 において、水平方向の画素データを用いて [1 4 6 4 1] / 8 の補間処理が行われるように構成する。例えば、画素位置 R33 を補間対象としたときの水平 LPF 5 の出力値 Gh33 は、

$$Gh33 = (1 \times R31 + 4 \times G32 + 6 \times R33 + 4 \times G34 + 1 \times R35) / 2$$

したがって、加算器 7 から出力される差分信号 Dh は、画素位置 R33 を補間対象としたときを例にとると、

$$Dh33 = Gh33 - G33' = (G32 + G34 - G23 - G43) / 4$$

となる。

【 0 0 4 2 】

垂直HPF 1 5 は、例えば図 7 (a) のフィルタ特性を有するものである。すなわち、垂直HPF 1 5 の出力は、第 1 の実施の形態における水平LPF 5 の出力から 2 次元LPF の出力の差分と同じ信号が出力される。例えば、垂直HPF 1 5 から出力される信号Dhは、図 3 の画素位置R33を補間対象としたときを例にとると、

$$Dh33 = Gh33 - G33' = (G32 + G34 - G23 - G43) / 4$$

となる。

【 0 0 4 3 】

水平HPF 1 6 は、例えば図 7 (b) のフィルタ特性を有するものである。すなわち、水平HPF 1 6 の出力は、第 2 の実施の形態における水平LPF 5 の出力から 2 次元LPF の出力の差分と同じ信号が出力される。例えば、水平HPF 1 6 から出力される信号 Dv は、図 3 の画素位置 $R33$ を補間対象としたときを例にとると、

$$Dv33 = Gv33 - G33' = (G23 + G43 - G32 - G34) / 4$$

となる。

認定・付加情報

特許出願の番号	特願 2001-029647
受付番号	50200107396
書類名	手続補正書
担当官	第七担当上席 0096
作成日	平成14年 1月31日

<認定情報・付加情報>

【補正をする者】

【識別番号】 000001007

【住所又は居所】 東京都大田区下丸子3丁目30番2号

【氏名又は名称】 キヤノン株式会社

【代理人】 申請人

【識別番号】 100090538

【住所又は居所】 東京都大田区下丸子3丁目30番2号 キヤノン
株式会社内

【氏名又は名称】 西山 恵三

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号 [000001007]

1. 変更年月日 1990年 8月30日
[変更理由] 新規登録
住 所 東京都大田区下丸子3丁目30番2号
氏 名 キヤノン株式会社